⑩日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

#### ⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

平1-177786

@Int.Cl.⁴		識別記号	庁内整理番号		<b>③公開</b>	平成1年(	198	9)7月14日
H 04 N	7/13		6957-5C					
G 09 G	1/06		6974-5C					
H 84 N	3/00		7605-5C					
	3/16		A-7037-5C					
∥G 09 G	1/14		8121-5C	審査請求	有	育求項の数	4	(全7頁)

**劉発明の名称** 低ブロック境界現象の対称型映像ブロック走査方法及びその装置

②特 顧 昭63-203311

❷出 願 昭63(1988)8月17日

發1987年12月29日發韓国(KR)到15237/1987

⑫発 明 者 ジョン ショ コオ 大韓民国 ソウル特別市 カンソク フアコク ボンドン

グ 24 - 189

⑫発 明 者 ジェ キユン キム 大韓民国 ソウル特別市 カングナムク サムサンドング

47 - 20

⑪出 顋 人 韓 国 科 学 技 術 院 大韓民国 ソウル特別市 城北区 下月谷洞 39・1

砂代 理 人 弁理士 笹島 富二雄

#### 明 細 審

#### 1. 発明の名称

優先権主張

低プロック境界現象の対称型映像プロック走査 方法及びその装置

#### 2. 特許請求の範囲

(1)ベクトル量子化等の映像符号化システムで、 2 次元の全体映像を複数個の映像でロックを1次元のペクトル映像でロックを1次元のペクトル映像でロックを1次元のペクトル映像に走査する方法において、上記全体映像正立の連査を、機力のになる方法になりの連査順序が対称型になるするにでであると共に、縦方向にも互いなるするにでである。 映像でロックの走査順序が対称型にならずに必要である。 映像でロックの走査順序が対称型にならずに必要である。 映像でロックの走査順序が対称型になるすではでいる。 映像でロックの表面になるがである。 時間には終点が一致するようにするととをいり が対称型映像でロック境界現象の対称型映像でロック境界現象の対称型映像での を変方法。

(2)ベクトル量子化等の映像符号化システムで、 3次元の全体映像を複数個の映像プロックに分割 し、それらの映像プロックを1次元のベクトル映 像に走査する方法において、横方向及び縦方向か らなる2次元映像プロックが横及び縦方向に対し て直交する方向に並ぶる次元の立方体映像ブロッ クの機及び縦方向に対して直交する方向に並ぶ2 次元映像プロックの走査を、1つの2次元映像ブ ロックの映像ベクトル終点が次の2次元映像ブロ ックの映像ベクトル開始点と一致するように連続 的に遂行すると共に、上記全体映像内の複数個の 映像ブロックの走査を、横方向に互いに隣接する 2次元映像ブロックの走査順序が対称型になるよ うに遂行させ、擬方向にも互いに隣接する2次元 映像プロックの走査順序が対称型になるように遂 行させ、隣接する映像プロックの映像ベクトルの 開始点又は終点が一致するようにすることを特徴 とする低ブロック境界現象の対称型映像ブロック 走查方法。

(3)映像プロックの一つの行から次の行を走査するに限して、走査方向が蛇行状になるように連続的に遂行するようにすることを特徴とする請求項1又は2配載の低ブロック境界現象の対称型映像

#### ブロック走査方法。

#### 3. 発明の詳細な説明

#### (産業上の利用分野)

本発明は2次元及び3次元のディジタル映像を 小さい映像ブロック等に分けた後、それら各映像 ブロックを1次元のベクトル形態に変換するため の対称型映像ブロック走査方法及びその装置に関 するものである。

酶接するプロックを全部同一な形態に走査するようになるので、酶接ブロックにおけるブロックを全部同一な形態に走査・クルで、の関係では、全部1プロックの大きさ位ずつ遠く離れて存在するも過程である。 従って、それらベクトル等を量子化する過程で画 素間の空間的速関性が反映されなり、再生された映像プロック間にプロック境界現象が表だしく現れる欠点があった。

本発明はこの様な従来の欠点を解決することを目的とする。

#### (問題点を解決するための手段及び作用)

このため本発明は、ベクトル量子化等の映像符 号化システムで、2次元の全体映像を複数個の映像ブロックに分割し、それらの映像ブロックを1 次元のベクトル映像に走査する方法において、上記全体映像内の複数個の映像ブロックの走査順序 が対称型になるように遂行すると共に、縦方向に も互いに顕接する映像ブロックの走査順序が対称型になるように遂行すると共に、縦方向に

#### 〈從来の技術〉

最近、音声通信に満足せずに、実際の形体まで 見得る映像通信に対する要求が増大され、総合情 報通信網(ISDN)の台頭により、映像情報伝 速のための映像符号化技術が要求されている。

そして、映像信号処理技術分野の映像符号化において、映像ブロック単位で走査を行うベクトル量子化等の技術が先端技術として認定されており、その映像符号化技術は画像会議システム、映像電話等に適用されている。

しかるに、従来の映像プロック走査方法においては、ラスタ走査(Raster Scan)方法が広く使用されており、第8図に示したような順序で走査を行い、その走査順序で羅列された画素等に依り映像プロックを表現する1個のベクトルを構成するようになる。ここで、1つのブロックの走査線数は便宜上5本に表現したが、実際においてはそれより多いか敬いは少ない事がある。

#### (発明が解決しようとする課題)

しかし、このようなラスタ走査方法においては、

型になるように遂行させ、隣接する映像ブロック の映像ベクトルの開始点又は終点が一致するよう にする。

また、前記2次元の映像プロック走査を3次元 の立方体映像ブロックに拡張適用するようにする。

更に、上記の映像プロック走査方法において、 映像プロックの一つの行から次の行を走査するに 際して、走査方向が蛇行状になるように連続的に 走査するようにする。

このように、映像ブロックの位置に従い、隣接映像ブロックの走査順序が左、右、上、下に対称となるように行い、隣接する映像ブロックの走査開始点又は走査終点等が常に近接されるようにすることにより、映像ブロック間の空間的相関性がベクトル構成に反映されて、ベクトル量子化で現れるブロック境界現象が減少するようになる。

#### 特開平1-177786(3)

離れている開始点らの間に発生するプロック境界 現象はベクトル量子化等のようにローレート(low rate) から動作するプロックを基礎とする符号化 方式において、極めて無視すべき程度である。従って、本発明の方法によれば、開始点が互いに離れているにもかかわらず、終点が近接するようよなり、プロック境界現象の改善効果が従来に比べて優れるようになる。

また、この走査装置を、アナログ映像をディジタル映像に変換するアナログ/ディジタル変換手段と、該アナログ/ディジタル変換手段と、該アナログ/ディジタル変換手段からカーンを複数個の映像でロックを、換するディジタル映像でロックを、換するがロックを、換がしてが多いのでででは、 ながな型にででである。 ながな型にででは、 ながな型でロックを変換するでは、 ながな型でロックを変換するでは、 ながな型でロックを変換するでは、 ながな型でロックを変更ないら出力される映像ベクトルを符号化するベクトルを得くて構成した。

(事施保)

査する逆対称型ブロックスキャナ22と、該逆対称型プロックスキャナ22から出力される映像ブロックをディジタル映像に変換する逆ブロック変換器23から出力されるディジタル映像をアナログ映像に変換するディジタル/アナログ変換器24とで構成される。

以下、本発明による実施例を図面を用いて詳細 に説明する。

第1図は本発明の方法に適用されるベクトル量子符号化システムのブロック図で、図面に示したように、アナログ映像をサンプリングしてディジタル映像に変換するアナログ/ディジタル変換器11からと、接アナログ/ディジタル変換器11から出プロック変換器12から出力される映像ブロックを換器12から出力される映像ブロックを対称型ブロックスキャナ13から出力される映像がロックスキャナ13と、では変更であるベクトル量子符号化器14とで構成される。

第2図は、上記第1図で符号化した信号を復号するベクトル量子復号システムのハードウェアブロック図で、図面に示したように、符号化された映像ベクトルを処理して復号するベクトル量子復号器21と、該ベクトル量子復号器21から出力される映像ベクトルを対称型に依り映像ブロックに走

映像ベクトルに変換するための2ーポート(Two-Port)ラム39とにより構成したもので、上記第1、第2、第3、第4アドレスロム34、35、36、37には、後述する第4図、第5 図、第6 図又は第7 図に表示された本発明の対称型映像ブロック走査方法中、1つの方式に従う走査順序のアドレスが記憶されている。

第4図は、本発明の対称型映像プロック走査方法を2次元に適用した例示図で、これについて第3図の対称型ブロックスキャナの動作と共に説明ナス

映像プロックが入力すると、ロー及びカラムプロックカウンター31、32が適宜計数し、両者の計数値に基づいてセレクター33が、入力した映像プロックが全体映像内のどの位置のものかを判別する。そして、その判別結果によりスイッチ38を制御してそれぞれ所定の走査パターンを記憶させた4つの第1~第4アドレスロム34~37のうちの1つを選択する。

例えば、第1行第1列の映像プロックが入力す

#### 特開平1-177786(4)

ると、ロー及びカラムブロックカウンター31,32 がそれぞれ針数して1となる。これにより、セレ クター33が第4図の第1行第1列の従来の方式と 周様の走査パターンを記憶している第1アドレス ロム34を選択してスイッチ38を第1アドレスロム 34に接続させる。従って、2ーポートラム39によ り入力した第1行第1列の映像プロックは前記選 択された走査パターンの映像ベクトルに変換され る。次に第1行第2列の映像プロックが入力する と、ローブロックカウンター31は計数せず1のま までカラムブロックカウンター32は針数して2と なる。これにより、セレクター33が第1行第1列 の映像プロック走査に対して複軸にのみ対称性を 賦与する第4図の第1行第2列の走査パターンを 紀憧している第2アドレスロム35を選択してスイ ッチ38を第2アドレスロム35に接続させ、前記走 査パターンの映像ペクトルに変換する。更に、第 1 行第3列の映像プロックが入力したときは、ロ ープロックカウンター31は同じく針数せず1のま までカラムブロックカウンター32は針数して3と

なる。これにより、セレクター33が第1行第2列の映像ブロック走査に対して機軸にのみ対称性を試与する第1行第1列の走査パターンを記憶している第1アドレスロム34を再び選択してスイッチ38を第1アドレスロム34に接続させ映像ベクトルに変換する。以後同様にして交互に第1と第2のアドレスロム35と34を選択して第1行の各映像ブロックの走査を連行する。

一方、第2行第1列の映像プロックが入力する
と、ローブロックカウンター31の計数値が2ととな
りカラムブロックカウンター32の計数値が11列の
る。これにより、セレクター33が第1行第1列の
走査パターンを記憶した類3アドレスに
36年で映像プロックが入力した場とで
第2列の映像プロックを変に対して経動に
1行第2列の映像プロックを変に対して経動に対
1行第2列の映像プロックを変に対して経動に対
な性を試与し、上記第2行第1列の映像プロック
建査に対して機動に対称性を試与して
を変パターンを記憶している第4アドレス
37

を選択して映像ベクトルを出力する。 第2行の第3列以後の映像プロックに対しては同様に第3と第4のアドレスロム36と37とが交互に選択されて各映像プロックの走査を遂行する。

そして、第3行以降の各行の映像プロックの走 変は、第1行と第2行の走査方式交互に繰返して 行うようにする。

このような方式で映像プロックを走査するに従い、第4図で確認されたように、機方向及び経方向の隣接する映像プロック内の走査開始点又は終点等が常に近接するようになる。

第5 図は、本発明の対称型映像プロック走査方法を2 次元に適用した他の例示図で、図面に示した映像プロック走査方法においては、各映像プロック内で1 つの走査 級で次の走査線を走査する時、不違統的に走査を遂行するものであるのに反し、ここでは、1 つの走査線で次の走査線を走査する時、蛇行状に連続的に走査を遂行するようにしたのである。

第6図は本発明の対称型映像プロック走査方法

を3次元に適用した例示図で、上記第4図で説明 した映像プロック企査方法を3次元に拡張して適 用したものである。

この場合に、各3次元の映像プロックにおいて、 機方向と経方向に直交する方向の映像プロックを、 1つの映像プロックの映像ベクトル終点が次の映像プロックの映像ベクトル開始点と一致するよう に連続的に走去するようにしている。

第7 図は本発明の対称型映像プロック走査方法 を3 次元に適用した例示図で、上記第5 図で説明 した映像プロック走査方法を3 次元に拡張して適 用したものである。

#### 〈発明の効果〉

以上詳細に説明したように、本発明の対称型映像ブロック走査方法に依れば、隣接する映像ブロック内の走査開始点又は走査終点が常に近接されるため、映像ブロック間の空間的相関性がベクトル構成に反映され、ベクトル量子化で現れるブロック境界現象が減少される効果がある。

#### 4. 図面の簡単な説明

#### 特開平1~177786(5)

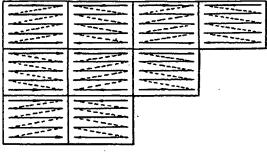
第4図

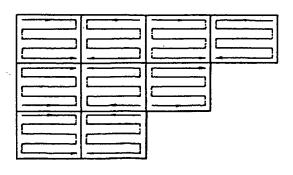
第1図は本発明の方法に適用されるベクトル量 子符号化システムの一実施例を示すハードウェア プロック図、第2図はベクトル畳子復号システム のハードウェアブロック図、第3回は周上ペクト ル量子符号化システムにおける対称型ブロックス キャナのハードウェアブロック図、第4図は本発 明の対称型映像プロック走査方法を2次元に適用 した例示図、第5図は本発明の対称型映像プロッ ク走査方法を2次元に適用した他の例示図、第6 図は本発明の対称型映像プロック走査方法を3次 元に適用した例示図、第7図は本発明の対称型映 像プロック走査方法を3次元に適用した他の例示 第 5 図 図、第8図は従来の映像プロック走査方法の例示

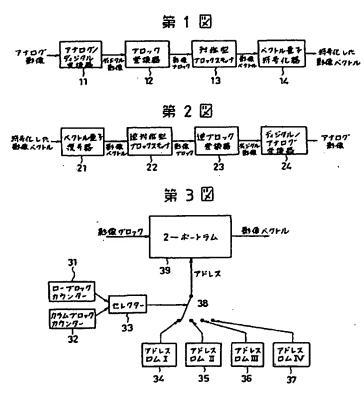
31…ロープロックカウンター 32…カラムブ ロックカウンター 33…セレクター 34, 35, 36. 37… 第1. 第2. 第3. 第4アドレスロム 38…スイッチ 39…2ーポートラム

特許出願人 韓国科学技術院 代理人 弁理士 笹島 富二雄

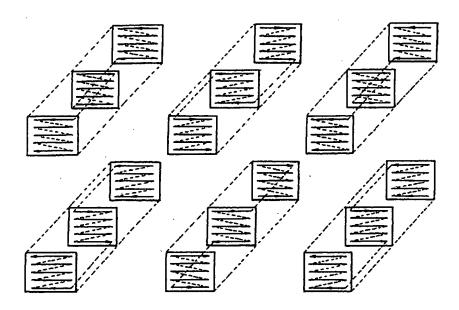
図である.



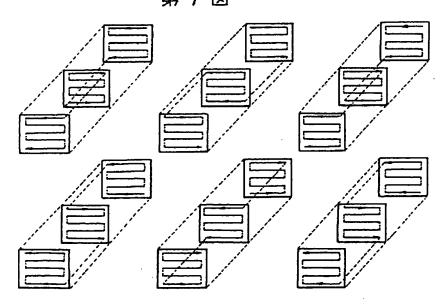




第 6 図



第7図



## 第8図

# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

### **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are	not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS	
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM	1 OR SIDES
$\square$ faded text or drawing	
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT O	R DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES	
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PH	ЮТОGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS	
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL D	OCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUE	BMITTED ARE POOR QUALITY

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.